

JP5091545

Publication Title:

STEREOSCOPIC IMAGE RECORDING/REPRODUCING SYSTEM

Abstract:

Abstract of JP5091545

PURPOSE:To make it possible to reproduce a three-dimensional image without depending upon a binocular parallax method by dividing an original image in each hierarchy in the depth direction, rerecording the divided images and successively reproducing the rerecorded contents as real images having respectively different space forming positions. **CONSTITUTION:**The distance of an object is extracted from the outlines or the like of geometric elements of the object included in a reference frame to find out the depth of the object and the object is divided in the picture depth direction based upon the found depth to find out the number of divided planes. The divided object is projected to the nearest divided plane to obtain a projection image projected to the divided plane and the projection image is recorded in an image recording medium 11 together with depth position information expressing the position of the divided plane in the picture depth direction by an identical distance image extracting/recording means 9. Thus the object in the image is stereoscopically expressed from the plane image. Consequently an already recorded planar image can be converted into a stereoscopic image without using a specific stereoscopic photographing device, the stereoscopic image can be rerecorded and reproduced and the stereoscopic image having optional screen size can be provided.

Data supplied from the esp@cenet database - Worldwide

Courtesy of <http://v3.espacenet.com>

(19) 日本国特許庁 (J P)

(12) 公 開 特 許 公 報 (A)

(11) 特許出願公開番号

特開平5-91545

(43) 公開日 平成 5 年 (1993) 4 月 9 日

(51) Int.Cl.⁵
H 0 4 N 13/00

識別記号 庁内整理番号
8839-5C

F I

技術表示箇所

審査請求 未請求 請求項の数 3 (全 12 頁)

(21) 出願番号 特願平3-278227

(22) 出願日 平成 3 年 (1991) 9 月 30 日

(71) 出願人 000003078

株式会社東芝

神奈川県川崎市幸区堀川町72番地

(72) 発明者 須 藤 肇

神奈川県川崎市幸区小向東芝町 1 株式会社
東芝総合研究所内

(74) 代理人 弁理士 佐藤 一雄 (外 3 名)

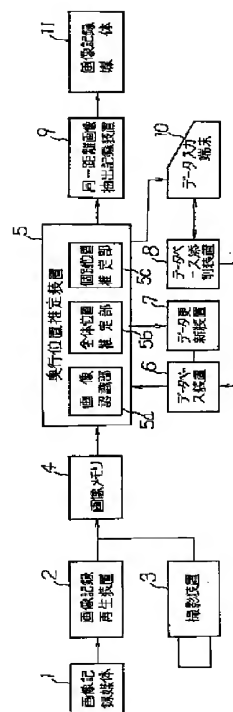
(54) 【発明の名称】 立体画像記録再生システム

(57) 【要約】

【目的】 本発明は、平面画像を疑似的に立体視するシステムの提供を目的とする。

【構成】 平面画像の幾何学関係を推定する装置と、原画像を奥行方向の階層毎に分割し再記録する装置と、これを順次空間成立位置が異なる実像として再生する装置で構成される。

【効果】 既に記録された平面画像から立体視用の画像を生成することが可能であり、奥行方向に画像位置が異なる像を形成するので裸眼で立体視が可能である。



【特許請求の範囲】

【請求項1】三次元空間に配置された少なくとも1つの被写体を含む平面画像情報から幾何学的要素を抽出し、前記平面画像情報から前記幾何学要素の遠近を表す奥行情報を抽出し、

予め幾何学的要素と被写体の関係が記録されているデータベースを参照して抽出した前記幾何学的要素に対応する被写体を推定し、

予め被写体の立体形状が記録されているデータベースから推定した各被写体の立体形状を読み出して、仮想三次元空間に配置し、

前記奥行情報に基づいて各被写体相互の奥行方向における位置関係を推定し、

前記位置関係に基づいて追加フレーム数を求め、

前記仮想三次元空間に配置された立体形状を奥行方向と垂直な面によって追加フレーム数だけ分割して分割された立体形状を得、

分割された各立体形状を至近の立体形状を分割した面に夫々投影して得られた平面画像群とこの分割された各立体形状の前記奥行方向における位置を表す奥行情報群とを共に記録媒体に記録することを特徴とする立体画像記録方法。

【請求項2】基本フレーム間隔の画像信号の1つの基本フレームから立体画像を形成するための追加フレームを形成し、これを前記基本フレーム間に挿入して立体画像信号を形成して記録する立体画像記録装置であって、

前記基本フレームに含まれる被写体の幾何学的要素の遠近を抽出して被写体の奥行を求め、この奥行に基づいて前記被写体を画面奥行方向において分割する分割平面の数を求める手段と、

分割された被写体を至近の分割平面に投影して該分割平面に投影された投影像を得て、これを該分割平面の前記画面奥行方向における位置を表す奥行位置情報と共に画像記録媒体に記録する同一距離画像抽出記録手段と、

を備える立体画像記録装置。

【請求項3】二次元画像を担う画像信号と前記二次元画像が投影されるべき位置を表す奥行位置信号とが記録された画像記録媒体を演奏して前記画像信号及び前記奥行位置信号とを復調する画像記録媒体演奏手段と、

前記奥行位置信号の供給に応答して画像投影レンズを光軸方向に駆動して画像形成位置を制御する投影レンズ制御手段と、

前記画像信号を二次元画像に変換し、これを前記画像投影レンズを経由して投射する画像投射手段と、

を備える立体画像再生装置。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【産業上の利用分野】本発明は、テレビカメラ等の画像撮影装置により取込まれた画像や画像記録媒体から再生された画像等の二次元画像を立体画像を投影する立体画

像機器の画像ソースに変換する画像変換に関する。

【0002】

【従来の技術】従来、奥行感を伴った画像、いわゆる立体画像を提供する試みが種々行われている。立体画像を形成する方法には様々な手法が提案されているが、動画像への適用や制作の容易さからいわゆる両眼視差を利用する方法が多く用いられている。この方式は、一つの撮影対象を人の両眼に相当する2つの方向から撮影し、各々の画像を適当な方法で観察者の対応する眼に提示することにより、観察者に立体感を生じさせる。

【0003】この両眼視差方式では2方向からの画像を必要とするため、撮影の際に2台の撮影装置を用意し、両眼に対応した2つの方向から同時に2つの撮影画像を撮影して記録する。従って、記録された画像は撮影の際の撮影装置の設置条件に依存し、再生された画像を観察する人間の観察条件もこの撮影条件に合わせる必要がある。例えば、小画面として提供することを前提に撮影された画像を大画面に投影すると、観察者と画面との距離が撮影条件とあまり異ならない場合には、左右眼用の2つの映像が相対的に離間しすぎて立体像とならず二重像に観察される不具合がある。逆に、大画面として提供することを前提に撮影された画像を小画面で観察すると、観察者と画面との距離が撮影条件とあまり異ならない場合には、視差が殆ど認識されず、立体感が生じない不具合がある。

【0004】このような不具合は、両眼視差方式のもののみならず、複数の視差を必要とする立体画像観察方式に共通するものである。

【0005】

【発明が解決しようとする課題】上述のように従来の立体視用の画像再生装置では、立体画像専用の撮影装置で撮影された複数の平面的な画像を個々に記録しておき、再生の際に各々の画像を撮影の際に設定された条件と同じ条件で再生することを要し、画像再生の画面の大きさが変わると画像が適当な視差で再現されない結果、立体感が十分に得られにくい。また、立体画専用の撮影装置は装置設定の難しさ、装置の大きさ等の点で、一般向きでない。

【0006】よって、本発明は平面画像として記録された画像情報から立体視像を形成し、3次元画像を再生することを両眼視差方式によらずに可能とした立体画像変換方法及び立体画像変換装置を提供することを目的とする。

【0007】

【課題を解決するための手段】上記目的を達成するため本発明の立体画像記録再生システムを構成する立体画像記録装置は、基本フレーム間隔の画像信号の1つの基本フレームから立体画像を形成するための追加フレームを形成し、これを前記基本フレーム間に挿入して立体画像信号を形成してこれを記録する立体画像記録装置におい

て、上記基本フレームに含まれる被写体の幾何学的要素の輪郭等から被写体の遠近を抽出して被写体の奥行を求め、この奥行に基づいて上記被写体を画面奥行方向において分割する分割平面数を求める手段と、分割された被写体を至近の分割平面に投影して分割平面に投影された投影像を得て、これを該分割平面の上記画面奥行方向における位置を表す奥行位置情報と共に画像記録媒体に記録する同一距離画像抽出記録手段とを備えることを特徴とする。

【0008】また、本発明の立体画像記録再生システムを構成する立体画像再生装置は、二次元画像を担う画像信号と上記二次元画像が投影されるべき位置を表す奥行位置信号とが記録された画像記録媒体を演奏して上記画像信号及び上記奥行位置信号とを復調する画像記録媒体演奏手段と、上記奥行位置信号の供給にตอบสนองして画像投影レンズを光軸方向に駆動して画像形成位置を制御する投影レンズ制御手段と、上記画像信号を二次元画像に変換し、これを上記画像投影レンズを経由して投射する画像投射手段とを備えることを特徴とする。

【0009】

【作用】立体画像記録装置は、平面画像から幾何学的要素を抽出し、被写体の奥行を推定する。このような推定は、例えばパターン認識により画面から抽出した幾何学的要素から被写体を判別し、各種被写体の形状のデータベースから被写体の立体形状のデータを読み取り、形状データから被写体の奥行を推定することが可能である。被写体が複数あるときは被写体相互の位置関係を考慮して平面的な被写体の奥行方向の距離関係を推定することが可能である。推定された画面の奥行に基づいて被写体を奥行方向と垂直な面で分割する分割面の数を求め、画面の奥行方向の所定距離に分割面を配置して被写体を分割する。分割された被写体を分割面に投影し、分割面に投影された像を追加フレームとして分割面の奥行方向における位置と共に原画像の基本フレーム間に挿入して画像媒体に記録する。立体画像再生装置は、再生画像の投影位置をフレーム毎に設定しながら一連の画像フレームを高速で映写する。

【0010】この結果、立体視用に撮影されたものではない記録済みの平面的な画像情報を立体像として観察することが可能になる。また、立体視用に撮影され記録された画像でも、再生の際の画面サイズや画面と観察者との距離が異なる等の観察条件の違いが生じて、上述の装置により画像記録の際に修正を行うことが可能であり、適正な立体視画像として記録あるいは再生され得る。

【0011】

【実施例】本発明の立体視装置に係る立体視の原理を図5を参照して説明する。図5(A)は、被写体たる2つの立方体A及びBが平面画像として記録されている状態を示している。この立方体A及びBを立体像として形成

する手順について説明する。

【0012】まず、平面画像から画像を形成している幾何学図形を抽出し、パターン認識等の手法を用いて抽出された図形が何であるかを判別する。このため、予め平面画像ソースの内容を調べて画面に表われる被写体の種類及びその立体形状のモデルを蓄積してデータベースを構築しておく。抽出された図形から被写体が判別され、立体形状のモデルが選択される。この立体モデルを図5(B)に示されるコンピュータ内に形成された仮想三次元空間に配置する。配置は幾何学的図形の輪郭から遠近法等を用いて設定することができる。データベースに登録される単位のモデルを固体要素とすれば、仮想空間には立方体の固体要素A及びBが配置される。画面の奥手前方向を仮想空間のX軸方向に対応させれば、立体モデルの形状を表わすデータによって固体要素A及びB相互の奥行が判明する。例えば、各モデルの表面を形成するP点(x, y, z)のうち、最大の x_{max} と最小の x_{min} との差からモデル群の奥行距離が求められる。この奥行に応じてY-Z平面によって固体要素を分割する。奥行が大きければ分割数を増す。図5(B)では $l_1 \sim l_3$ の3つの平面によって分割している。この分割数は、後に再生される立体像の解像度に関係する。そして、分割した平面から固体要素が突出する部分を求める。図5(C)の S_1 は平面 l_1 から手前方向に突出した固体要素の部分を示している。 S_2 は平面 l_1 と l_2 間に存在する固体要素を示している。 S_3 は平面 l_2 と l_3 間に存在する固体要素を示している。 S_4 は平面 l_3 と背景となる図示しない平面 l_∞ との間に存在する固体要素を示している。このように平面 $l_1 \sim l_3$ によって分割された固体要素 $S_1 \sim S_4$ を夫々正面方向から平面 $l_1 \sim l_\infty$ に投影して追加フレーム $F_{11} \sim F_{14}$ を得る。すなわち、分割された固体要素 $S_1 \sim S_4$ の切断面以外の正面から見える表面の画素を夫々YZ成分で表示することにより、追加フレーム $F_{11} \sim F_{14}$ を得る。この追加フレーム $F_{11} \sim F_{14}$ には画像情報に加えて、投影されるべきフレーム位置を表わすフレーム位置情報 $x_1^- \sim x_4^-$ が付加される。これ等の立体像を形成すべきフレームに基本フレーム F_{10} から固体要素A及びBを除いた背景フレーム F_{10} 、位置情報 x_∞ を追加してフレーム $F_{10} \sim F_{14}$ 、 $F_{10\infty}$ からなる1フレームの立体画面情報が形成される。このような画像処理を図6(B)の原画像の各フレーム $f_1 \sim f_{12}$ について繰り返すと図6(A)に示される一連の立体画像信号が得られる。これは、実線で示される原画像信号の各フレーム間に立体像を形成するための点線で示される追加フレームが必要な立体解像度に応じた数で挿入された構成となっている。

【0013】各フレームを表わすビデオ信号にはフレームのアドレスたるフレーム番号、初期フレームからの映写時間の経過を示すタイムコード、被写体の奥行に対応してフレームを投影すべき位置を表わす位置情報が例え

ばフレーム間に挿入される。

【0014】かかる立体画像信号はビデオディスク、ビデオテープ等の画像記録媒体に記録される。

【0015】図示しない立体画像再生装置においては、フレーム毎に記録された位置情報を復調して各フレームを投影すべき位置をプロジェクタの可動投影レンズあるいは光路長変化用ミラー等によって設定し、かつ、ビデオ信号を復調して各フレームの画像をプロジェクタによって投影して画面の奥手前方向に移動する一連の画像を形成する。かかる投影位置が画面の奥手前方向に高速で変化する一連の画像を観察者が見ると、視覚の残像効果によって一連の平面画像が立体像として認識される。

【0016】本発明の実施例について図1及び図2を参照して説明する。図1は本発明の立体画像変換系の構成を示しており、図2は、立体画像再生系の構成を示している。

【0017】ビデオディスク、ビデオテープ、CD-ROM、ハードディスク等の画像記録媒体1には原画像が記録されている。この画像記録媒体1は、ビデオディスクプレーヤ、デジタルVTR等の画像再生装置2によって演奏され、後段の画像メモリの容量に応じたフレーム数、例えば1フレームが再生される。再生された各フレームは各画素の明度、色相の色情報を担うデジタル値に変換されて画像メモリ4に記憶される。例えば、一画素を8ビットで表示すれば256色を表わすことができる。また、テレビカメラ等の撮影装置3から得られる映像信号をデジタル値に変換して所定フレームを画像メモリ4に記憶することができる。

【0018】画像メモリ4は、1フレーム分の画像を奥行推定装置5に与える。奥行推定装置5は、画像データ処理に好適に構成されたコンピュータであり、図示しないメモリに上述した三次元仮想空間を形成する。そして、画像メモリ4に形成されている被写体の幾何学的な特性値からこれが何であるかを識別する画像認識部5a、識別した被写体相互の前後関係を推定する全体位置推定部5b及び各被写体相互間の全体的な位置関係を推定する個別位置推定部5c等の機能を担っている。また、後述の同一距離画像抽出記録装置9の画像抽出の機能を担わせることも可能である。これ等の推定は被写体の一般的なサイズや幾何学関係の基本データを登録したデータベース装置6に蓄積されたデータを逐次参照しながら実行される。

【0019】予め被写体の形状等が登録されたデータベースを用いても、被写体判別の精度を表わす適合度が低く推定が難しいときは、オペレータによるマニュアル操作でデータを適宜に添削加工することを可能にしたデータ添削装置8が使用される。オペレータとのインタフェースはキーボードや画像等の情報表示器等を備えたデータ入力端末装置10によって行われる。添削されたデータはデータベース添削装置8を介して上記データベース

内に新しいデータとして登録される。また、上述の推定結果から得られた新しいデータはデータ更新装置7によって、前記データベース内に新しいデータとして登録される。

【0020】奥行位置推定装置5による推定結果は、同一距離画像抽出記録装置9に送られ、後述の画像再生装置13の種類や特性に合わせた原画像の修正追加が行われる。同一距離画像抽出記録装置9は画像記録装置を備えた画像処理に適当なコンピュータであり、原画面を三次元画面に変換した画面の奥行方向において同一距離の部分、あるいは奥行方向において所定距離範囲内に属する部分を抽出して原画面から一画面を形成し、これを画像記録媒体11に記録する。原画像の1フレームから複数の追加フレームを形成し、背景となるフレーム及び追加フレーム群を逐次画像記録媒体11に記録することを繰り返すことにより、連続なビデオ信号が形成される。

【0021】なお、画像再生装置13が両眼視差方式の立体視装置を兼ねる場合には、左右両眼用画像の視差や相互の距離を立体像を提示する画面サイズや観察者との距離に応じて適正な値となるように修正を加えて記録する。

【0022】次に、奥行位置推定装置5の動作について図3に示されるフローチャートを参照して説明する。前述したように奥行位置推定装置5の主要部はコンピュータ（以下、CPUと略称する）によって構成されており、関連する装置の制御をも行うことができる。CPUは、平面画像から立体画像を得るべく装置が画像処理を開始すると、原画像となる画像記録媒体1を演奏する画像記録媒体再生装置2あるいは撮影装置3から画像メモリ4に画像情報を記憶させ（ステップS103）、以下の処理を実行する。

【0023】まず、画面内に映った被写体の形状認識をする工程（ステップS104～S113）、被写体の輪郭を検出しあるまとまった形の図形を図形要素として抽出する工程（ステップS104～S106）、抽出された複数の図形要素の結合状態を調べて独立した固体要素として推定する工程（ステップS107～S108）、自動的な判別では適合度が低い部分を人間がチェックする工程（ステップS109～S110）、チェックの終了した上記固体要素をネーミングする工程（ステップS111）、これ等をデータベースに登録する工程（ステップS112～S113）を実行する。いずれの工程も、上述の操作の完了状況を判定する過程と、判定が否定のときはこれ等を決定するための処理を行う補足操作とからなっている。

【0024】輪郭抽出過程（S104）では、一例として画像の明度分布や色合分布によりまとまった領域を抽出したり、これ等の変化からエッジを強調し（ステップS105）、その後基本的な図形形状や補間曲線によって輪郭をきめる（ステップS106）ような公知の手法

を採る。

【0025】結合状態は(S107)、前段で決定した各図形要素の包含関係を幾何学や実際の物体の見え方から推定する(ステップS108)ことで、これ等の図形要素が包摂される固体要素が決定される。推定の適合度が低く、決定しきれない部分は(ステップS109)、オペレータがデータ入力端末10からデータベース添削装置8を介して添削修正作業を行うことができる(ステップS110)。図形要素へのネーミングやラベル付けをオペレータが行う場合には(S111)、上記データ入力端末10等を用いる(S110)。全てが決定したらデータベース装置6に登録する(S112)が、このときのデータベース更新作業(ステップS113)はデータ更新装置7によって行われる。これ等のオペレータによる操作は第1図に記載した画像認識部5aの機能の補完、あるいは画像認識部5aの一種の学習に相当する。

【0026】続いて、CPUは上記固体要素の画面内での前後位置を決定する工程(ステップS121~S130)を実行する。これは全体位置推定部5bが担う機能の一部である。これらの工程も判断する処理と判定が否定のときの処理とからなっている。すなわち、図形要素形状自体からの前後関係の判別工程(ステップS121)、陰影や明度や色相など環境光との関わりでの判別工程(ステップS123)、撮影時の合焦・ボケ度合等撮影時の光学条件に基づく推定工程(ステップS125)、オペレータによるチェック工程(ステップS127)、データベースへの登録工程(ステップS129)を備えている。これ等の各過程で判断結果の適合度が低い場合には補足操作が行なわれる。

【0027】まず、形状からの前後判断(S121)では幾何学的図形の重なりや連続性等の幾何学的な知識がデータベース装置6から引き出され、原画像と対比して推定操作を行なう(ステップS122)。環境条件(S123)では、光りの反射や散乱状態・影の曲具合に関する知識データベース(ステップS124)を用いる。撮影時のレンズのフォーカシングの程度と画面の奥行き方向の相対関係に関するデータベース(ステップS126)があれば、それも有用である。オペレータによるチェックやデータベースの更新操作が必要な場合(ステップS127)は、先に述べた内容と同様の工程が採られる(ステップS128、S130)。

【0028】次に、上記処理で求めた各固体要素の前後関係を定量化する工程(ステップS131~S141)、標準寸法となる図形の抽出工程(ステップS132)、遠近法の消失点の抽出工程(ステップS134)、光や影や色による離間程度の導出工程(ステップS136)及びこれ等のチェック・登録工程(ステップS138、S140)を実行する。ステップS131~S141は全体位置推定装置5bが担う他の機能の一部

である。

【0029】既に定量化作業が終了している場合(S131)は、チェック・登録作業及び先述したと同様なこれ等の付帯作業(ステップS139、S141)を経て次の段階に移行する。そうでない場合は(S131)、固体要素の寸法抽出を行っていないと(S132)、既に登録されている固体要素と知識データベースを比較して標準寸法となる固体要素(山、標識、ビル、人、工業製品等)を探索する(ステップS133)。次に、消失点の抽出が行われていない(S134)と、既に登録されている物体の一画面内の変形状態から消失点を求め、幾何学的な特徴と固体要素の形状を比較し、各固体要素間の距離関係を遠近法に基づいて推定する(ステップS135)。また、陰影等による定量化が行われていないと(S136)、影の伸び具合や色のあせ具合あるいは光量の減衰から定量化を図ることも可能である(ステップS137)。以上の工程において推定結果の適合度が低いとき(S138)、上記データ入力端末装置10やデータベース添削装置8を介してオペレータがデータの添削や新規データの入力を行っても良い(S139)。

【0030】次に、各固体要素に含まれる図形要素の前後関係を定量化する工程(ステップS151~S159)を実行する。例えば、人間の鼻の高さや手足の振り上げ程度等、固体要素の凹凸に関するものが一般的である。これ等の一連の過程も判断操作が中心となり、その内容は上述した固体要素の前後関係の定量化過程と略同様である。異なる工程は消失点の抽出工程(ステップS134)で、既に求めているのでここでは行う必要がない。この工程(S151~S159)は個別位置推定部5cが担う機能に相当する。

【0031】これまで述べた工程は一つの画面についての説明であるが、一画面だけでは判断困難で前後の画面に関するデータベースが必要な場合(ステップS161)には、更に他の画面を画像メモリ4に呼び出して、あるいは画像メモリ4に他の画面も記憶されているときは、この他の画面について上記した各種処理を行い(S162)、その結果と前回結果とを比較することにより、推定作業の適合度を向上させる(S163)。これにも先と同様のチェック・登録作業(ステップS164~S167)が付帯する。

【0032】以上の工程を終了した後、実際に使用する画像再生装置13の奥行き分解能及び画面の奥行きに基づいて奥行き画面(追加フレーム)の枚数と奥行き画面の位置を定める(ステップS171)。この奥行き画面の枚数及び位置に応じて対応する固体要素・図形要素を図5(C)の如く固体要素・図形要素を分割する奥行き画面に再投影して同一距離画像抽出記録装置9によって適当な画像記録媒体に再生可能な状態で記録する(ステップS172)。原画像の各フレームについてステップS103~

S172を繰り返して画像記録媒体11に平面画像ソースから立体画像投影用に変換された立体画像ソースが得られる。この立体画像ソースには、各フレーム毎に奥行情報、フレーム番号、タイムコード等の演奏情報が例えばフレーム間の帰線期間領域に挿入されている。

【0033】そして、立体画像の生成にあつては画像記録媒体11を再生装置12によって演奏し、記録された画像情報と共に奥行情報を復調し、これをビデオ信号及び投影位置制御信号として画像再生装置13に供給する。画像再生装置13はビデオ信号の画像情報によって画面を形成し、投影位置制御信号の奥行情報によって画面の投影位置を画像投影空間の奥手前方向に各フレーム毎に設定する。各画面の形成位置が奥手前方向において高速で変化することにより、人間の視覚上残像として残る画像群が合成されて、観察する者にはあたかも立体像が存在するように見える。

【0034】なお、奥手前方向における奥行画面の奥行分解能(X軸方向における画面密度)は視覚の特性に応じて観察者に近い程高くし、ある奥行距離以遠のものは背景の平面画像のみとすることができる。

【0035】図7は、上述した画像再生装置13のうち、同一距離の画像を連続的に再生しながら立体像を観察する装置を用いた立体視装置の構成例を示している。

【0036】画像記録媒体演奏装置12によって復調されたビデオ信号は、画像再生装置13の画像修正部13aに送られる。画像修正部13aは、ビデオ信号を実際に使用する画像再生システムの特性に応じて映写される画像の歪やベダスタルレベル等を微調整するもので、調整が不要な場合は入力信号と同じ信号を出力する。この出力信号のうち画像信号部分はプロジェクタCRT等の画像投影装置13bに送られて光学像に変換される。この光学像は、モータによって移動する可動レンズ装置13cによって実像14の成立位置を奥行方向の任意の地点14a、14bに設定できる。可動レンズ制御部13dは投影位置制御信号に基づいて可動レンズ装置13cのボイスコイルモータを駆動する。これによって、投影レンズは光軸上を前後に高速移動し、空間に形成される実像14の位置が奥行方向の前後に移動する。なお、ビデオ信号及び投影位置制御信号がコンポジット信号として復調されて供給される場合には信号分離部13iによって画像情報を担うビデオ信号とレンズ制御情報を担う投影位置制御信号とを分離する。

【0037】空間に成立する実像の画像の上下方向の位置は画像修正部13aや上記可動レンズ部13cでは調整しきれない場合があるが、このときは2台の反射鏡13e、13gを用いて画像の成立位置を変更できる。反射鏡13e及び13gは夫々反射鏡姿勢制御装置13f及び13hによって1台の反射鏡当たり2自由度の動作を行う。

【0038】画像再生装置13からの投影像は画像光軸

15に沿って成立し、凹面鏡17を経由して観察者16に呈示される。上記凹面鏡は図のように凹面鏡の上下部17a、17bを残しただけの形態でも、凹面鏡の全面が残った形態でも、あるいは凹面を多数の小型の平面鏡で形成した形態でも構わない。前述した投影像の位置が18a、18bとすると、凹面鏡で形成される反射像は14a、14bとなる。

【0039】本例では上記画像光軸15と凹面鏡の光軸19は平行に設定されているが、ある程度角度を持って設定されていても良い。このときには、前記画像再生装置13内の各部分は適正な状態に再設定される。

【0040】図8は、上述の画像メモリに一時記録された画像が両眼立体視用の左右眼用画像の場合の例である。実際には、画像メモリの一画面分には片眼用の画像しか記録されていないが、便宜上、両眼用画像を同時に描くと21aのように左右に1_iだけ離れた二重画像として示される。図では説明の簡単のため、画像を円として説明している。この距離1_iが人間の瞳孔間隔に対応する必要があるが、提示画面のサイズが大きくなると、画像のサイズも21bのように大きくなり、結果的に左右眼用画像の離間距離1₂も増し、瞳孔間隔に合わなくなる。逆に、提示画面サイズが21cのように小さくなると、左右眼用画像の離間距離1₁は減少し、この場合も瞳孔間隔に合わない。いずれの場合も、立体像の観察には不適当な条件となる可能性が大きい。そこで、提示画面のサイズに応じて左右眼用画像の離間距離を適正距離1_iに修正した画像を同一距離画像抽出記録装置9に記録する。この場合、記録される画像は、厳密に言えば同一距離のものが抽出されているのではないが、前述の例と同様に奥行位置推定装置5が使用される。すなわち、単に左右眼用画像の離間距離を調整するだけでは、再生された立体画像に歪みの生じる可能性があるため、上記画像認識部5aと上記位置推定部5bで観察対象の立体形状を推定した後、上記個別位置推定部5cで適正な視差で観察したときの画像を左右眼用画像を生成する。この生成にあたっては、原画像の他の部分から相当する視差の画像を検索して利用したり、あるいは先の推定結果を利用して新たな画像を作り出す。

【0041】以上説明した内容は本発明に係る装置の一例であつて、例えば、各処理過程の順番の入替え、処理過程の目的を達成するその他の公知の手法の導入等、種々の変形や応用が可能である。

【0042】

【発明の効果】以上説明したように本発明によれば、平面画像からこの画像中の被写体を立体化するので特殊の立体視撮影装置を必要とせず、既に記録されている平面画像を立体視用の画像として変換して再記録し、再生することができる。また、立体視のために観察者に特殊の眼鏡等を着用させることなく、画面のサイズが自由な立体像を呈示することが可能である。更に、立体視用に記

11

録されている画像に適用することも可能である。

【図面の簡単な説明】

【図1】 本発明の立体画像変換の変換系を示すブロック図。

【図2】 立体画像再生系を示すブロック図。

【図3】 画像処理手順を示すフローチャート。

【図4】 画像処理手順を示すフローチャート。

【図5】 平面画像の奥行方向の関係を抽出し、再記録される状態を説明する図。

【図6】 立体画像信号を説明する図。

12

【図7】 立体画像を発生する再生系を示す図。

【図8】 両眼視差用に記録された画像の修正を説明するための図。

【符号の説明】

1, 11 画像記録媒体

4 画像メモリ

5 奥行位置推定装置

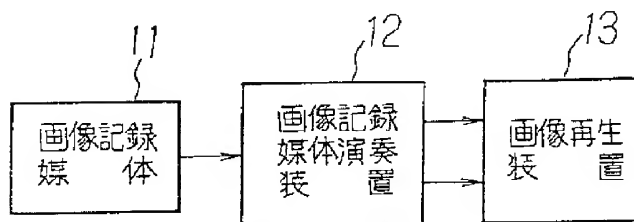
9 同一距離画像抽出記録装置

12 画像記録媒体演奏装置

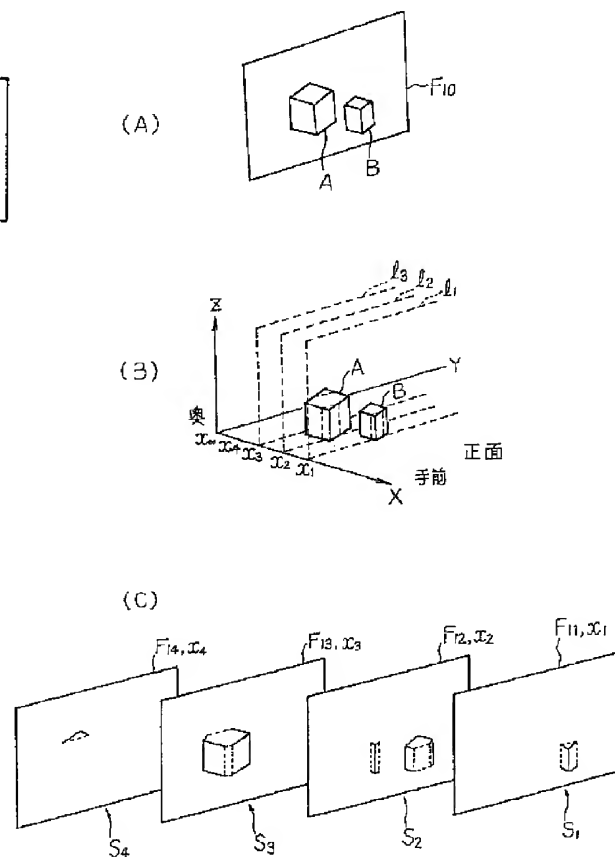
13 画像再生装置

10

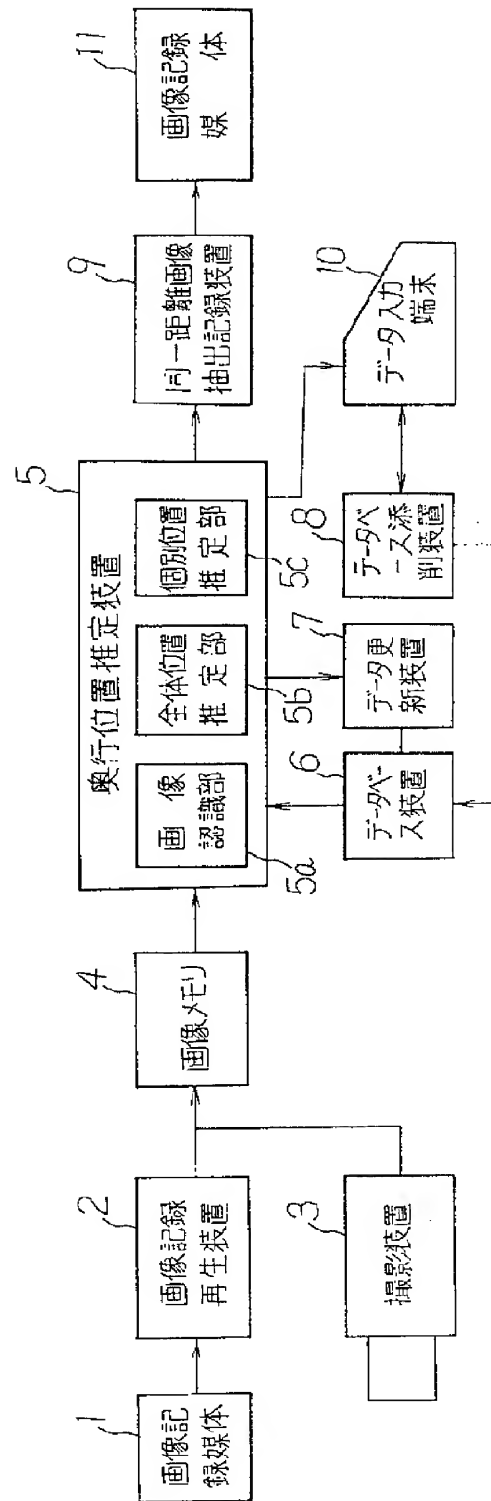
【図2】



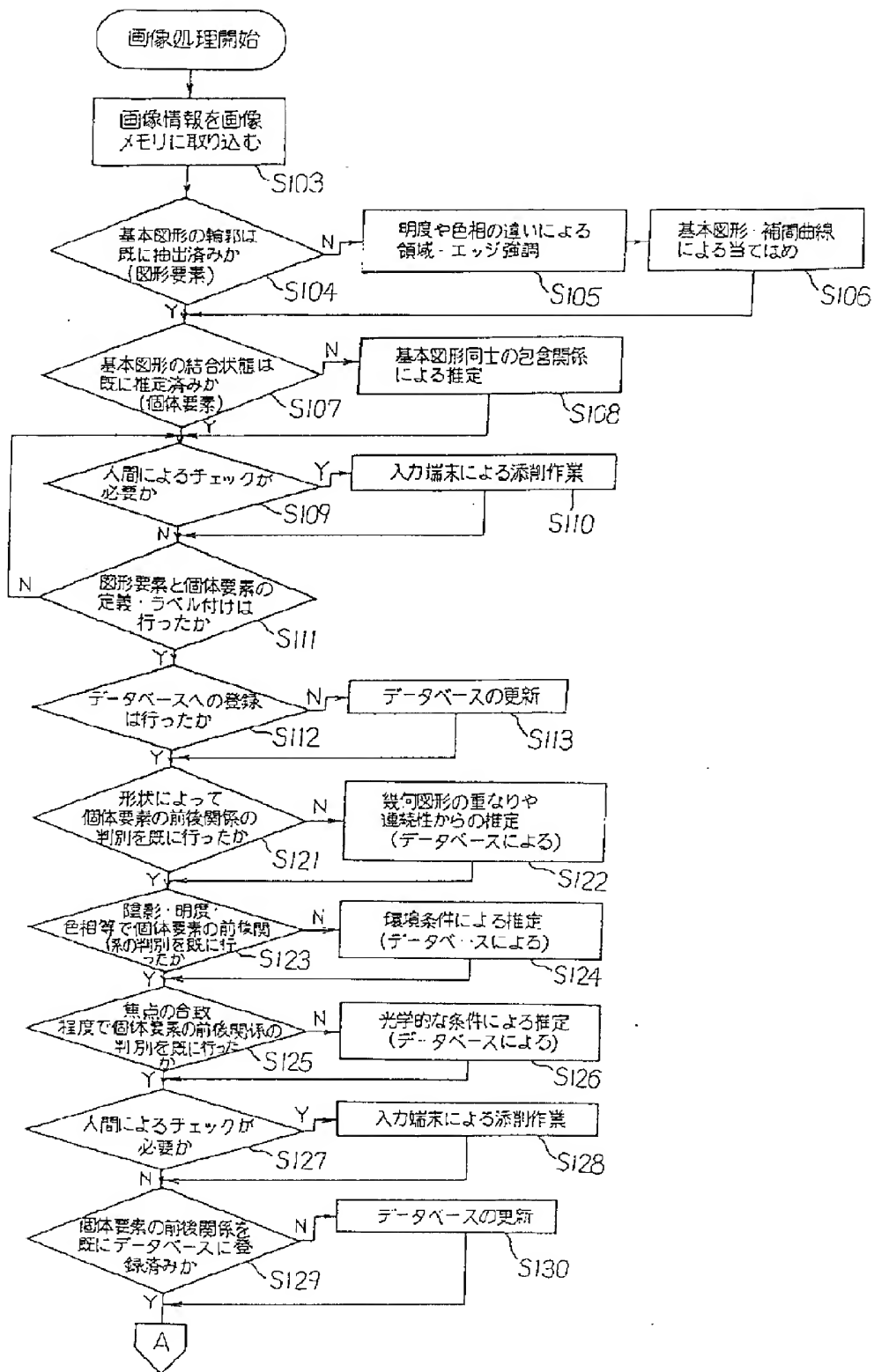
【図5】



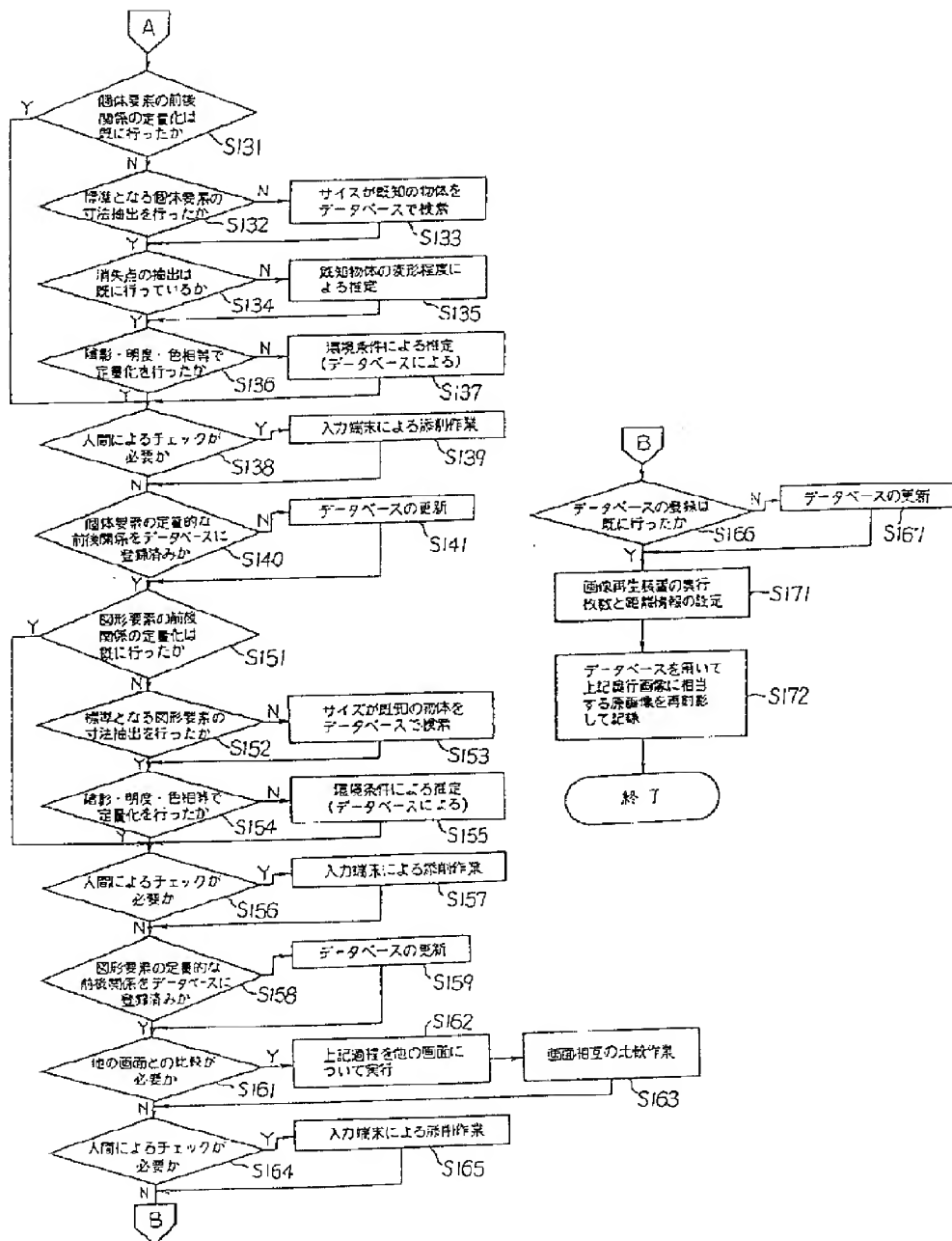
【図1】



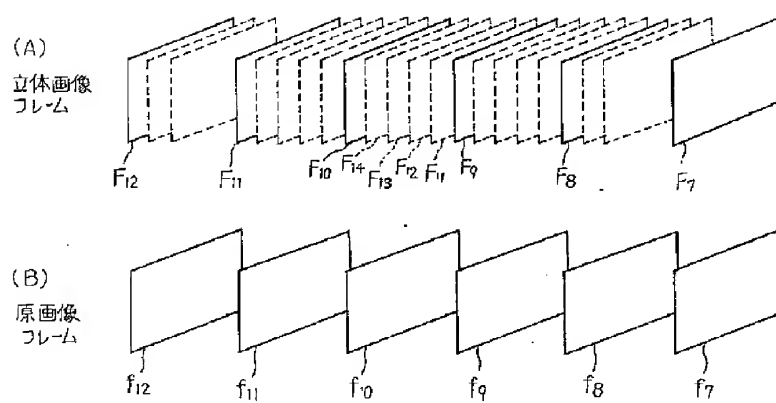
【図3】



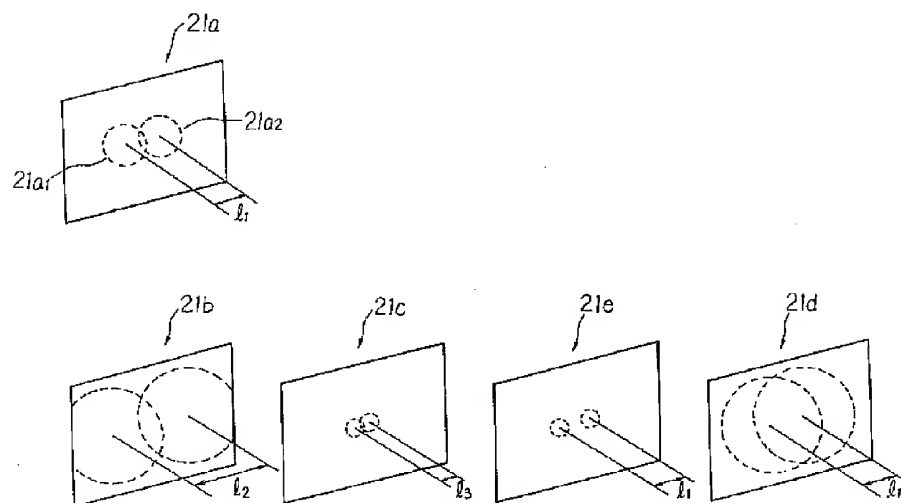
【図4】



【図6】



【図8】



【図7】

